(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開。特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-343644

(43)公開日 平成6年(1994)12月20日

(51) Int.Cl.5

微別紀号 庁内整理番号 FΙ

技術发示箇所

A 6 1 B 17/28

審査請求 未請求 請求項の数20 FD (全 10 頁)

(21)出願番号 特顯平6-115917

(22)出籍日 -

平成6年(1994)5月3日

(31)優先権主張番号 9309142.9

(32)優先日

1993年5月4日

(33)優先権主張国

イギリス (GB)

(71)出題人 594089821

ジャイラス メディカル リミテッド イギリス, CF3 OLX, カーディフ, セント メロンズ, ファウンテン レーン (番地なし)

(72) 発明者 ナイジェル マーク ゴーブル

イギリス, CF3 8SB, ノース カー

ディフ, キャッスルトン, タインワイド

ドライブ 6番地

(74)代理人 护理士 遠山 勉 (外3名)

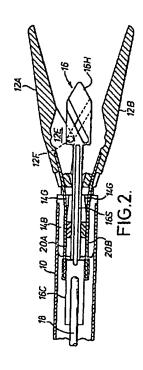
最終質に続く

(54) [発明の名称] 外科用腹腔鏡器械

(57) 【要約】

【目的】 比較的弱い力で機能でき、プラスチックの使 用を可能とし、安価で単純な方法でジョーを絶縁させる ことができる腹腔鏡器械を供給することである。

【構成】 腹腔鏡器械は、かん子またはカッターの形状 を呈し、体腔へ挿入する中空の挿入管の端部に、ハウジ ングと、一対の枢軸的に配された金属ジョーと、挿入管 内の往復運動可能な制御棒と、制御棒に固定されたアク チュエータとを有する。アクチュエータは、器械の縦軸 に関して反対に傾斜した一対のガイドグループを有し、 各ジョーは、各グループに合うラグを有し、ラグは、ジ ョー枢軸から離間し、制御棒の往復がジョーの開閉を引 き起こす。ハウジングとアクチュエータとは、絶縁さ れ、ジョー枢軸は互いに離削し、絶縁をなし、双極外科 手術のためにジョーに高周波の電圧を供給する。



Best Available Copy

【特許請求の範囲】

【請求項1】 体腔壁内の穴に挿通して体腔に挿入される挿入管と、

前記導入管の端部にあるハウジングと、

前記ハウジングから末梢端方向に延在した一対のジョーであり、少なくともひとつの前記ジョーは前記ハウジングに枢軸的に取り付けられ、もう一方の前記ジョーに対して旋回開閉を許容するところの一対のジョーと、

前記導入管の内側に延在し前記導入管及び前記ハウジングに対して縦方向に往復運動可能な細長い側御部材と、前記制御部材の末梢端部にあり、往復運動可能なアクチュエータとを備え、

前記アクチュエータはガイドトラックを有し、枢軸的に取り付けられた前記少なくともひとつのジョーは旋回軸から離間しガイドトラックに係合するガイドトラック従助体を有するとともに、前記ガイドトラックは前記アクチュエータの縦方向の往復運動が旋回軸の周りの前記少なくともひとつのジョーの旋回運動に変換するように向いていることを特徴とする腹腔鏡器械。

【請求項2】 各前記ジョーは、各電気供給導体と対になった導電部を有し、前記電気供給導体のうち少なくともひとつは、挿入管内に配され、前記アクチュエータは 絶縁材料で形成されてなることを特徴とする請求項1記 破の器域。

【請求項3】 両前記ジョーは前記ハウジングに枢軸的に取り付けられ、前記アクチュエータは一対のガイドトラックを有し、各ジョーは前記ガイドトラックのそれぞれと係合する各ガイドトラック従動体を有し、前記ガイドトラックは、前記アクチュエータの縦方向の往復運動が前記ジョーの対向する旋回運動に変換するように向けられていることを特徴とする請求項1または2記載の器械。

【請求項4】 前記ジョーは、交差枢軸からそれぞれ離間して前記ハウジング上で旋回可能であることを特徴とする請求項3 記載の器械。

【請求項5】 前記ハウジングは、絶縁材料で形成されてなることを特徴とする請求項4記載の器械。

【請求項6】 前記ジョーは、かん子ジョーであることを特徴とする請求項1乃至5いずれか記載の器械。

【請求項7】 前記ジョーは、切断器の刃であることを 特徴とする請求項1万至5いずれか記載の器械。

【請求項8】 前記ジョーは、切断刃と切断アンビルとを備えることを特徴とする請求項1乃至5いずれか記載の28場

【請求項9】 前記アクチュエータは頭部を有し、前記ガイドトラックは前記頭部上に形成され、前記頭部は前記枢軸および各前記枢軸の末梢端側に配されてなることを特徴とする請求項1乃至8いずれか記載の器械。

【請求項10】 前記ガイドトラックもしくは各前記ガイドラックは、縦方向および横方向の両方に延在するこ

とを特徴とする請求項1乃至9いずれか記載の器械。

【請求項11】 前記ガイドトラックもしくは各前記ガイドラックは、スロットもしくは滞であることを特徴とする請求項10記載の器械。

【請求項12】 前記アクチュエータは頭部を有し、前記ガイドトラックもしくは各前記ガイドラックは、前記頭部上に形成され、前記頭部は挿入管の範囲の外側であることを特徴とする請求項10または11記載の器械。

【請求項13】 体腔壁内の穴に挿通して体腔に挿入される挿入管と、

前記挿入管の端部におけるハウジングと、

前記ハウジングから末梢端方向に延在する一対のジョーであって、少なくともひとつの前記ジョーはハウジングに枢軸的に取り付けられ、もう一方の前記ジョーに対して開閉を許容するところの一対のジョーと、

前記挿入管内で往復運動可能な制御部と、

前記制御部の端部にあるアクチュエータとを備え、

前記アクチュエータはジョー間に、及び、枢軸的に取り 付けられた少なくともひとつのジョーの枢軸的取り付け の末梢端方向に設けられた作動変換器を有し、前記作動 変換器は前記制御部の往復運動をジョーの旋回運動に変 換することを特徴とする外科用腹腔鏡器械。

【請求項14】 各前記ジョーは、各電気供給導体と対になった導電部を有し、前記電気供給導体のうち少なくともひとつは、挿入管内に配され、前記アクチュエータの運動変換部は絶縁材料で形成されることを特徴とする請求項1に記載の器械。

【請求項15】 前記ハウジングは、絶縁材料で形成されることを特徴とする請求項14記載の器械。

【請求項16】 両前記ジョーは前記ハウジングに枢軸的に取り付けられ、前記アクチュエータ運動変換部は一対のガイドトラックを有し、各ジョーは前記ガイドトラックのそれぞれと係合する各ガイドトラック従動体を有し、前記ガイドトラックは、前記アクチュエータの縦方向の往復運動が前記ジョーの対向する旋回運動に変換するように向けられていることを特徴とする請求項13乃至15いずれか記載の器械。

【請求項17】 前記ジョーは、交差枢軸からそれぞれ 離間して前記ハウジング上で旋回可能であることを特徴 とする請求項16記載の器械。

【請求項18】 体腔壁内の穴に挿通して体腔に挿入される挿入管と、

前記挿入管の端部におけるハウジングと、

前記ハウジングから末梢端方向に延在する一対のジョーであって、各ジョーは導電部を有し且つ少なくともひとつのジョーがハウジングに枢軸的に取り付けられ、横(transverse)枢軸の周りを他方のジョーに対して枢軸的阴閉を許容するところの一対のジョーと、

前記導入管の内側に延在し導入管に対して縦方向に往復運動可能な細長い制御部と、

前記制御部の末梢端部と前記少なくともひとつのジョーとに連結し、前記制御部の縦方向の往復運動を枢軸の周 りの前記少なくともひとつのジョーの旋回運動に変換す るアクチュエータ手段と、

ひとつの前記ジョーを他方から電気的に絶縁させる手段 と、

前記ジョーの導館部にそれぞれ連結した電気供給導体であって少なくともひとつの導体は前記挿入管内部に配されるところの電気供給導体とを備え、

前記ジョーが閉止状態にあるとき、もう一方の前記ジョーの内部表面に係合する内部表面を有し、各内部表面は 各ジョーの導電部の導電表面部により又介在する絶縁表面部(C)により形成され、両前記ジョー上の導電及び 絶縁部の配置はジョーの閉止位置において一方のジョー の導電表面部は他方のジョーの導電表面と隣接するが触れることはないことを特徴とする外科用腹腔鏡器械。

【請求項19】 前記ジョーは、挟み作用を行うよう記された一対の刃を有し、前記内部表面は、刃が閉止状態にあるとき面接触し、各併合する切断エッジにより接するする刃の表面であり、前記導電及び絶縁表面部は、切断エッジまで延在することを特徴とする請求項18記載の器械。

【請求項20】 各前記ジョーの前記導電及び絶録表面部は、ジョーの長さに沿って交換関係にあり、各ジョーの前記導電表面部は、ジョーが閉止状態にあるとき、他方のジョー絶縁表面部として使用(in registry)されていることを特徴とする請求項18または19記載の器械。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、互いに枢転可能な一対 のジョーを有する外科用散腔鏡器械に関する。

[0002]

【従来の技術】上記の使い捨て腹腔競器械は、EP-A-0507622に開示されている。体腔挿入管の端部には、挟み作用で共通の旋回軸の回りを互いに枢転できる一対のジョーが設けられている。このジョーは、挿入管内の押棒によって作動し、押棒の端部は、一対のリンクにより挿入管の端部を越えてジョーの基端方向の延長部と接続しているので、押棒の往復迎動によってジョーは枢軸旋回する。

【0003】腹腔鏡器被であるこの従来の装置は、トロカールを用いて体腔壁内に設けられたいわゆる「キーホール」孔または口から導入するように設計されている。 組織の損傷を最小限に抑えるため、これらの口は一般的に5mm~12.5mmの大きさで出来るだけ小さく作られる。その結果、この装置はジョーとその作動機構とを狭いトロカールに挿通するために必要とするコンパクトな構成としなければならないことから、特に、使用中における、ジョーによって加えることのできる力の限界

及び作動機構の変形という欠点が生じる。

【0004】 電気外科エネルギーを用いる場合、腹腔鏡 器械の設計者が直面する問題は複雑となる。開口外科手 術は、かん子アプリケータを用いる双極電器外科手術が | 投も一般的である。 治療すべき組織は手術者の手に近接 しているので、かん子は、絶縁され後部にヒンジで取り 付けられた長いアームとして構成されている。かん子の 各アームは、電気外科用高周波(RF)発生器の正及び 負(active and returen)の出力ラインに接続している。 この方法では、かん子で把持されたすべての組織を乾燥 させる。双極かん子の最も有用な利用方法は、切断した 血管から流れる血流を止めることである。このような利 用方法では、RF出力を作動させる前に、かん子に閉止 圧を加えることにより血管を閉止できるので、特に有用 である。作動中、血管の内壁は粘着性となるので、血管 内の血液が凝塊を形成して互いにくっつく。こうして、 切断した血管からの血液損失を迅速に止めることができ

【0005】 腹腔鏡器被による電気外科エネルギーの伝達は、組織を分けたり、解体する場合に特に有利である。これは、離れて行った場合、難しい手術であり、覆われた血管を破壊し易い。換質すれば、焼灼や解体前の乾燥のために、エネルギー及びその装置、すなわちRFエネルギー、を使用できるという利点がある。解体作業のため制御可能な開口力を加える必要から、その性質上RFエネルギーの単極用途に使用し易い挟み又は把持器が望ましい。総局電気外科手術用の腹腔鏡器被はこれまで従来の設計を修正するだけであった。ある公知の器被は作業端に近い点において、弾力的に別々にバイアスをかけた2つのかん子アームを利用している。かん子の閉鎖は、外側管を付勢したアーム上に通して両者を同時に押圧することにより行われる。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】上述した設計の欠点は、主としてスプリングによる弱い力の他は制御可能な明ロ力がないことである。このため装置を解体器として利用できず、これまで双極技術の開発を削限していた。【0007】上記欠点を鑑み、本発明の第一の技術的課題は、比較的弱い力で機能でき、プラスチックの使用を可能とし、安価で単純な方法でジョーを絶縁させることができる器械を提供することである。

【0008】また本発明の第2の技術的課題は、同様の 絶縁の利点を有し、ジョーを同時にだけでなく、別々に 駆動することが可能な双極電気外科切断器を提供するこ とである。

[0009]

【上記課題を解決するための手段】本発明の一例によれば、体腔内導入管と、この導入管の端部にあるハウジングと、ハウジングから末梢端方向に延在した一対のジョーであり少なくともひとつのジョーはハウジングに枢軸

的に取り付けられもう一方のジョーに対して旋回開閉を 許容するところの一対のジョーと、導入管の内側に延在 し導入管及びハウジングに対して縦方向に往復運動可能 な細長い制御部材と、制御部材の末梢端部にありこれと 往復運動可能なアクチュエータとを備え、アクチュエー タはガイドトラックを有し、枢軸的に取り付けられた少 なくともひとつのジョーは旋回軸から離間し、ガイドト ラックに係合するガイドトラック従動体を有するととも に、ガイドトラックはアクチュエータの縦方向の往復運 動が旋回軸の周りの少なくともひとつのジョーの旋回運 動に変換するように向いていることを特徴とする腹腔鏡 器械を提供する。後者は、枢軸的取り付けの末梢端側の ジョー間に配されている。

【0010】往復運動を旋回運動に変えるには、制御棒 の往復運動の方向に対して角度をもったそれぞれのガイ ドトラックと、ガイドトラックに沿って摺動可能なガイ ドトラック従動体との組み合わせによって旋回ジョーま たは各旋回ジョーをアクチュエータの頭部に接続すれば よい。この場合、ガイドトラックはアクチュエータと結 合させ、従動体はそれぞれのジョーと接合させるのが好 ましい。この方法で、ガイドトラックは、ガイドトラッ ク従動体を最大限に横断移送するため制御棒の中心線の 反対側へ延在してもよい。ガイドトラックは、好ましく は止め釘またはピン状で従動体を摺動可能に収容する溝 または溝穴である。ひとつの好ましい実施例では、ジョ ーのアクチュエータ頭部及び接続部品(すなわち止め釘 またはピン) は、導入管の範囲の外側にある。その結 果、全体としての機構内の力は例えば5mmの管内です べての動作を制限する場合に必要な力よりも弱い力でジ ョーをきわめて良好な範囲に移動させることができる。 特に、一方ではジョー取り付け用旋回軸間の範囲内で、 またもう一方ではジョーの端部間の範囲内で移動可能な ガイドトラック付きアクチュエータ部分を備えることに より、例えば、旋回軸の基端に配されたアクチュエータ からジョーを駆動する挟み作用のジョーに比べて所定の 大きさでいっそう丈夫なジョー構造及びジョー取り付け を得ることができる。ガイドトラックの横の艮さ及び角 度は、それぞれジョーの動作範囲及びこの機構の機械的 利点を決定する。好ましい実施例では、まっすぐなガイ ドトラックを有しているが、異なるジョーの一に体する 機械的利点を変更するために、曲げてもよく、例えば動 作範囲を減少させずに切断された血管に対する閉止圧を 増大させることができる。この機構により往復動作を用 いて把持部で開口及び閉止の両方の力を適用することが できる。両方のジョーが旋回可能な実施例では、アクチ ュエータは、縦方向に往復運動可能な要素であって、一 方のガイドトラックは移動方向に対してある角度方向に 傾斜し、他方のガイドトラックは、アクチュエータの移 **動に従って一方のジョーの止め釘またはピンが他方のジ** ョーの止め釘またはピンとは反対方向に移動するよう

に、異なったまたは反対の角度方向に傾斜している。これらのトラックはアクチュエータの対向面または対向側面に形成されているのが好ましい。

【0011】上記構成は、特に電気外科用の双極かん子に好適であり、各ジョーが金属材料で形成され、挿入管と結合した供給導体に接続し、ハウジング及びアクチュエータが共にブラスチックのような絶縁体からなる。両方のジョーが旋回可能な場合、ハウジングの旋回軸はこれらのジョー間の電気絶縁性を維持する手段として離れていてもよい。この機構の設計により許容された比較的弱い力によって、この機構へのブラスチックの使用が可能となり、安価で単純な方法でジョーを絶縁させることができる。

【0012】双極電気外科切断器は、同様に構成され、 絶縁の同様の利点を有し、ジョーを同時にだけでなく、 別々に駆動することが可能となる。本発明の第2の例で は、体腔壁内の穴に挿通して体腔に挿入される挿入管 と、挿入管の端部におけるハウジングと、ハウジングか ら末梢端方向に延在する一対のジョーであって少なく もひとつのジョーに対して開閉を許容するところの一対 もう一方のジョーに対して開閉を許容するところの一対 のジョーと、挿入管内で往復運動可能な制御部と、制御 部の端部にあるアクチュエータとを備え、アクチュエー タはジョー間に、及び、枢軸的に取り付けられた少なく ともひとつのジョーの枢軸的取り付けの末梢端方向に設 けられた作動変換器を有し、作動変換器は制御部の往復 運動をジョーの旋回運動に変換することを特徴とする外 科用腹腔鏡器械を提供する。

【0013】本発明はさらに第三の例で、体腔壁内の穴 に挿通して体腔に挿入される挿入管と、挿入管の端部に おけるハウジングと、ハウジングから末梢端方向に延在 する一対のジョーであって各ジョーは導電部を有し且つ 少なくともひとつのジョーがハウジングに枢軸的に取り 付けられ横(transverse)枢軸の周りを他方のジョーに対 して枢軸的開閉を許容するところの一対のジョーと、導 人管の内側に延在し導入管に対して縦方向に往復運動可 能な細長い制御部と、制御部の末梢端部と前記少なくと もひとつのジョーとに連結し制御部の縦方向の往復運動 を枢軸の周りの前記少なくともひとつのジョーの旋回運 助に変換するアクチュエータ手段と、ひとつのジョーを 他方から電気的に絶縁させる手段と、ジョーの導電部に それぞれ連結した電気供給導体であって少なくともひと つの導体は挿入管内部に配されるところの電気供給導体 とを備え、ジョーが閉止状態にあるときもう一方のジョ 一の内部表面に係合する内部表面を有し、各内部表面は 各ジョーの導電部の導電表面部により又介在する絶縁表 面部 (C) により形成され、ふたつのジョー上の導電及 び絶縁部の配置はジョーの閉止位置において一方のジョ 一の導電表面部は他方のジョーの導電表面と隣接するが 触れることはないことを特徴とする外科用腹腔鏡器械を 提供する。

【0014】ジョーは、一対の刃で構成され、挟み作用を行う。内部表面は、閉止位置にあるとき互いに向き合い、各相互係合する切断エッジにより境を接(bound)する刃の表面である。導電および絶縁表面部は、切断エッジまで及び切断エッジの周囲に完全に延在しなければならない。

[0015]

【作用】上記構成により、比較的弱い力で機能でき、プラスチックの使用を可能とし、安価で単純な方法でジョーを絶縁させることができる。

【0016】さらに、同様の絶縁の利点を有し、ジョーを同時にだけでなく、別々に駆動することができる。 【0017】

【実施例】これから説明する本発明の第一の好ましい実施例は、双極電気外科手術に使用される一対の腹腔鏡かん子である。器械は、体腔の壁に用意されたトロカールをから挿入する挿入管の形状をしたシャフトの端部に設けられた一対のヒンジで取り付けられたかん子ジョーを有する。また、挿入管の外端部には、RF発電器に接続されたハンドグリップがある。シャフトは、一般的に280万至360mmの長さを有する。説明及び図価が体腔内部で使用される器械の一部に関してされていることが理解されるべきである。かん子ジョーは、代わりに切断器の刃でもよいことが理解されるべきである。

【0018】図面の図1から図4までを参照すると、ス テンレススチール製挿入管10である器械シャフトは、 その端部に一対のスチール製かん子ジョー12A, 12 Bを設けている。各ジョーは、挿入管10の端部に適合 した2つのプラスチック製コレット半体14A,14B を有するジョーハウジングの基端部に別々に枢軸的に設 けられており、プラスチック製のアクチュエータ16に より開口位置及び閉止位置との間で旋回可能である。ア クチュエーク16は、ジョー12Aと12Bとの間にそ れらの枢軸の末梢端方向に配されたアクチュエータ頭部 16日と、コレット半体14Aと14Bとの間を通過 し、ハンドグリップ(図示せず)との接続のため挿入管 10の長さ移動する約1mmの直径を有する制御棒18 に接続している。図1及び図2において、ジョーは、そ の開口位置にて図示されている。図3において、ジョー は、その閉止位置にて図示されている。

【0019】図2において一部のみ図示され、挿入管10の長さ延在する2つの電気供給導体20A、20Bが挿入管10内に配されている。それらは、挿入管10内の主要部内で自由にねじれ、ハンドグリップに関してかん子の回転を許容する。各導体は、熱収縮性絶縁体を有するステンレススチール製ストリップを有し、挿入管10を通る。グルーブ14Gは、コレット半体14A、14Bのそれぞれに設けられ、ジョー12A、12Bの凹部内へコレットの末梢端方向に通る導体を受ける。それ

らは、ジョーの物質に溶接されている。ジョー12A, 12Bの詳細については、図5、6及び7により明らか に示されている。

【0020】図5、6及び7を参照すると、各ジョー1 2A、12Bは、SUS304の単一金属の射出成形で あり、把持表面12G及び図6及び7が示すようにジョ -12Aの外部リセス (12O) へ開口する内側に向か うリセス12Rの導電部を除いてほぼ全ての表面上にP TFEのような絶縁コンパウンドでコーティングされ る。そのコーティングにより、手術部位に近接した組織 の不慮の焼しゃくを防止する。各ジョーは、末梢端方向 に先の細くなった本体を有する。本体は、基端におい て、それぞれ器械の縦軸に垂直な共通の偏芯ヒンジ軸を 規定する2つの突出するヒンジピン12Pを有し、コレ ット半体14A, 14Bの内の対応する穴内に受けられ る(図1参照)。コレット半体は、しっかりとジョー1 2A, 12Bのヒンジピン12Pが挿入管10の端部に 隣接して迅速に取り付けられるように形成されている。 その幽部の中間では、以下に述べるように、各ジョー は、縦軸から離間した内側に向かって延在する耳部12 Eを有する。耳部12日は、アクチュエータ16のガイ ド湖に係合するための内向きのアクチュエーチョンペグ 12Fを有する。外形に関しては、図7に示すように、 ジョーは円形封体24内に適合するよう形作られ寸法付 けられている。円形封体24は、ジョーが閉止状態にあ るとき、挿入管10の外形に適合する。従って、完成体 は、適合する内径を有するトロカールを挿通することが できる。 把持表面12Gは、平坦であり、ジョーは、そ の表面が互いに面接触するように取り付けられている。 【0021】図1と相まって図8を参照すると、コレッ ト14A, 14Bは、3つの主要機能を有する。その3 つの主要機能とは、ジョー12A、12Bを絶縁して枢 軸的に取り付けること、アクチュエータ16を摺動可能 に収納すること、及び、電気伝導体20A, 20Bを収 納することである。2つのコレット半体14A,14B は、同一であり、そのひとつは、図8に図示されてい る。各半体は、挿入管10の内径と対応する外径となる 部分的円筒状の本体を有する。半体は、直径にわたって **而接触により他方の半体と対になる。縦方向のインター** ロックは、凸部及び凹部14P,14Rを対応させるこ とによりなし得る。中央内部滞14Cは、アクチュエー タ16のシャフト168を摺動可能に収納し、狭いグル ープ14Gは、伝導体20A, 20Bを収納する。末梢 端部において、コレット半体は、増加した直径を有する ところに、挿入管10の端部に接触するショルダーを有 し、各ジョー12A、12Bの枢軸ピン12Pを収納す るための2つの穴14PBにより深く質かれた扇型断面 の枢軸ハウジングを供給する。その穴14PBの軸は、 器械の中央線の対向両面で中心から外れて位置し、これ により絶縁のためジョーを離問させることが分かる。

【0022】アクチュエータ16は、図9にさらに明確 に示されており、アクチュエーク頭部16Hが長方形断 面であり、その面のひとつに、器械の縦軸に対して傾斜 しその軸の両側に延在するガイドグループ16GGの形 式のガイドトラックを有する。同様にしかし反対に傾斜 するグループが、図1及び図2の点線で示されるように 頭部16Hの対向する面に形成される。各グループは、 各ジョー12A, 12Bの各ガイドペグ12Fを受け る。シャフト165の他端部においてコネクク16Cが 制御権18を受ける(図2および3参照)。これによ り、アクチュエータ16はジョー12A, 12Bを確実 に開閉するように往復することができる。制御棒の押し 引きの力は、ジョーのペグ12F上の横方向の力、すな わちジョーの開閉力に変換される。図9に示されるひと つの追加の特徴は、アクチュエータ16のシャフト16 S内に洗浄溝16Gを備え、挿入管10に圧送される洗 浄流体が、かん子のクリーニングと手術部位の洗浄のた めに導かれることである。

【0023】図面の図10、11及び12は、器械の構 成要素の形態を理解しやすくする。図12に特に見られ るように、ジョーが閉止状態にあるかん子を示してお り、アクチュエータ16は、ジョーが閉止状態にあると きにジョー12Aと12Bとの間のギャップをほぼ完全 に埋める。閉止時、ジョーは、アクチュエータ頭部16 Hの外形寸法及び形状に適合した約長方形の断面穴を備 え、ピン12Pにより規定される枢軸に直角のジョーの 内側表面は、アクチュエータ頭部16Hの対向する上方 面及び下方面に摺動し、ガイドペグ12Fのオフセット 配置の特性により引き起こされる捩り閉止力を防ぎ、ジ ョーの閉止時にジョーの末梢端部において不整合を引き 起こす2つのジョーの振れを防ぐ。振れ力の影響は、縦 軸の両側において、各ジョーのヒンジピン12Pの隙間 と、コレット半体14A,14Bの内側に向いた面と穴 14 PBとの各隙間とにより限定される。ジョーとアク チュエータ頭部16日との相互配置の別の特性は、器械 を初めて体腔に挿入したとき、組織のトラッピングの可 能性がかなり減少される。

【0024】器械は、種々の出力インピーダンスと周波数を有する発生器と共に使用されてもよい。英国特許第2214430号に、150ボルトの領域における電圧で通常使用可能であることが開示されている。

【0025】ある状況下では、コレット内のジョー枢軸の基端側にアクチュエータを配することが好ましい。図13乃至図15を参照すると、本発明の第2の実施例は、上述したかん子の第一の実施例と似ており、端部に設けられた挿入シャフトであるステンレススチール製挿入管110と、一対のスチール製ジョー(112A, 112B)とを備える。ジョーは切断刃112A, 112Bの形状を呈しているが、末梢アクチュエータは、かん子ジョーと共に使用されることができる。各ジョーはそ

の末梢端部において挿入管10の端部に適合した2つの プラスチック製コレット半体114A, 114Bを有す るジョーハウジングに別々に枢支される。この場合、絶 緑プラスチック製アクチュエータ116は、刃112 A. 112Bの枢軸ピン112Pの基端部側に配された アクチュエータ頭部116Hとともにコレット半体に摺 助可能に取り付けられている。各列112A, 112B は、アクチュエータ頭部116日の各ガイドグループも しくはスロット116GG (図14) に配されたガイド トラック従動体112Fを有する基端側に延在するレバ ーを有する。前記実施例において、それらのグループ 1 16 G G は、アクチュエータの中央線の両側に配され、 同方向に向いている。 すなわち、アクチュエータ116 の移動方向に対して傾斜して、アクチュエータの中心線 の両側に延在する。この傾斜は、相対的に対向方向に傾 斜しており、アクチュエータが縦方向に移動すると、一 方の刃のレバーアーム112Lは、ある方向に横へ付勢 され、一方、他方の刃のレバーアーム112Lは、対向 する横方向に移動する。これにより、アクチュエータ頭 部の移動方向に従って刃を枢軸開閉させる。また、その 前に、ジョー112A、112Bは、制御棒を介しアク チュエータ116に加えられる縦方向の力により開閉が 確実に行われる。

【0026】図13から15に図示された実施例では、 図13に見られるように、レバーアーム112 Lは、刃 112A、112Bが完全に開口した時、5mmの外形 寸法内すなわち挿入管110の直径内に収まる。しかし ながら、別の実施例では、アクチュエータ頭部116H は、器械の側面に移動範囲の全体にわたってみられるよ うに延在し、挿入管110により規定される円筒状封体 に近づき、挿入管から末梢端方向に延在するように図示 されたより広くてもよい。更に、より重要に、各ガイド トラック従動体112Fは、刃の開口状態で円筒状封体 を越えてレバーアーム112Lが突出する範囲に、図1 3に示されたようにレバーアーム112Lが交差すると き、機器の内側に面するレバーアーム112Lの側面に 配されてもよい。効果上、従動体112Fは、レバーア ーム上に非対称的に配される。その結果、刃112A, 112日の旋回運動のより広い範囲は、ある状況におい て優位となる。

【0027】本実施例において、コレット半体114A,114Bを有するコレット114は、第一の実施例のコレットよりも長い。各コレット半体114A,114Bは、挿入管110内に取り付けられているが、挿入管110を越えて延在し、更に列112A,112Bを設けるフィンガ部114Gに末梢方向に延在する細長い部分円筒状部を有する。各列112A、112Bは、コレットフィンガ部114F内の穴に配される一対の枢軸ピン112Pを有する(図15参照)。フィンガ部114Fは、コレット半体の部分円筒状部の外側表面と同様

で、狭いトロカールを挿通するに適した直径を有する器 板の外側円筒状封体の少なくとも一部を規定する外側表 面を有する。ジョー112A、112Bは、コレット半体114A、114Bのフィンガ部114F間に取り付けられる。フィンガ部114Fは、側面図に示される場合U字形状を有する(図15参照)。本実施例において、フィンガ部114Fの端部は、図13及び図14に見られる各内側に延在する先端突出部114Nにより互いに結合される。先端部114Nは、ジョー枢軸ピン112Pの末梢端に接して保持される。

【0028】アクチュエータシャフト1168上のアク チュエータ頭部116Hの位置とのコレット半体114 A, 114Bの配置は、アクチュエータ頭部116Hが 刃112A、112Bの開口形状に対応する位置にある とき、コレットフィンガ部114F間に配されることに より各側而上に部分的に露出される。従って、移動範囲 の少なくとも一部において、縦方向の移動を旋回運動に 変換するアクチュエータ116の部分は、側面に開口す るコレット半体間の隙間内で、すなわちジョーの枢軸に **垂直な方向で移動する。本実施例でのアクチュエータ頭** 部116Hの部分は図13に示されている。制御棒11 6H及びアクチュエータコネクタI16C上に引き力が 加えられる場合、アクチュエータ頭部116Hは、コレ ットフィンガ部114F間の位置から図14に示される ようにフィンガ部114Gへの挿入管110の端部から 延在する部分円筒状コレット部に封された位置に引かれ

【0029】電気外科RF電力は、電源(図示せず)か ら挿入管110を介して刃112A, 112B上の溶接 された接続部に延在する各柔軟な導体ストリップ120 A, 120Bを介して刃112A, 112Bに供給され る。第一実施例のかん子ジョーに関して、双極エネルギ ーが供給されてもよいように、刃112A, 112B は、それぞれ絶縁されるように取り付けられ、アクチュ エータ116は、絶縁プラスチック材料で形成される。 図13、14及び15の相互の比較により、挟み作用を 行えるように刃112A、112Bが取り付けられてい ることが説明されている。各刃は、一般的に断面上でL 字型を呈しており、枢軸ピン112Pと強化ウェブ11 2Wとにより規定される回転軸に関して一般的に垂直に 延在する刃本体12BBを有する。強化ウェブ112W は、回転軸に一般的に平行な方向に刃本体112BBか ら外に延在する。各刃本体は、本実施例において器械の 縦軸と交差する共通の平面に実質的に横たわる一般的に 平らな内側表面11218にを有する。平面11218 は、刃が閉止位置にあるとき互いに面し係合する。内側 表面1121Sは、それぞれ切断エッジ112Cを終端 とする (図13参照)。 切断エッジ112Cは、刃が閉 止したとき挟み作用を行う。電気ショートを防止するた め、各は112A, 112Bの内側表面1121Sは、

図13から15において記号「C」で示される絶縁セラ ミック製インレイにより形成される絶級表面部を有す る。それらのインレイCは、各刃112A、112Bの 長さに沿って交換関係に配されている。各刃の介在する 導電表面部は、刃が閉止状態にあるとき、他の刃のセラ ミック製インレイCとして使用されている。事実、各刃 の縦方向に各セラミック製インレイCの範囲は、他の刃 の適合導電表面部の縦方向の範囲よりも多少広いので、 刃が閉止状態にあるとき、セラミック製インレイCは図 15に示されたように瓜なる。刃112A, 112Bの 内側表面11218間の導電表面部に対する絶縁表面部 の関係は、内側表面1121Sの嵌合部全体を横切っ て、図14に示されるように、刃が閉止状態にあると き、重畳する刃の範囲を越えて延在する各セラミック製 インレイCを維持する。好ましくは、刃の外侧表面、す なわち切断エッジ112Cから離れた外側表面は、刃の 外側の組織を不慮に焼しゃくさせてしまうことから防止 する。

【0030】使用において、刃112A、112Bは、切断エッジ間にトラップされる組織を焼しゃくするためにRF電気エネルギーを供給し、組織を両刃の導電部と接続させる。

【0031】上述した絶縁表面部及び導電表面部の差し込み形状の代わりとして、刃112A,112Bの一つを絶縁材料でコーティングされた全内側表面1121Sを有する。そのコーティングは、切断エッジ112Cのまわりの規定された範囲に延在する。一方、他方の刃は、内側表面1121Sの少なくとも主要部を上に、内側表面の実質的に全体と切断エッジは導電するようなコーティングはされない。焼しゃくもしくは乾燥電流通路を、第一の前記刃の表面に見える導電材料と第二の前記刃の切断エッジの範囲内の導電材料との間に設けることができる。

[0032]

【発明の効果】上述したように本発明によれば、比較的 弱い力で機能でき、ブラスチックの使用を可能とし、安 価で単純な方法でジョーを絶縁させることができる腹腔 鏡器被が得れる。

【0033】さらに、本発明によれば、同様の絶縁の利点を有し、ジョーを同時にだけでなく、別々に駆動することができる腹腔鏡器械が得れる。

【図面の簡単な説明】

本発明は、次に説明される図面を参照して例により記述 される。

【図1】 開口状態のジョーを示した本発明による腹腔鏡 器械の平面図である。

【図2】図1に対応する部分縦断面図である。

【図3】 閉止状態のジョーを有するかん子の平面図である。

【図4】かん子の側面図である。

【図5】かん子のジョーの内のひとつの平面図である。

【図6】ジョーの外側側面図である。

【図7】図6の線VII-VIIに沿ったジョーの断面図である。

【図8】 ジョーハウジングの片半分の透視図である。

【図9】かん子のアクチュエータの透視図である。

【図10】図3の線IX-IXに沿った断面図である。

【図11】図3の線X-Xに沿った断面図である。

【図12】図3の線X-Xに沿った断面図である。

【図13】開口状態のジョーを示した本発明による腹腔 鏡切断器の部分縦断面図である。

【図14】閉止状態のジョーを示した図13と同様の図である。

【図15】閉止状態のジョーを示した切断器の側面図である。

【符号の説明】

10 挿入管

12A、12B ジョー

12E 耳部

12G 把持表面

12P ヒンジピン

12R リセス

14A、14B コレット半体

12F ペグ

14G グループ

16 アクチュエータ

16H アクチュエータ頭部

18 制御棒

20A、20B 電気供給導体

24 円形封体

112A, 112B 刃

112C 切断エッジ

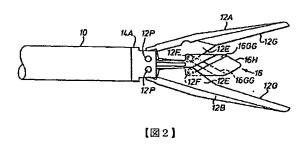
11218 内側表面

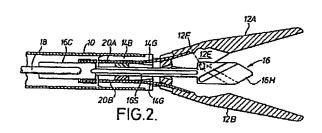
116 アクチュエータ

116C アクチュエータコネクタ

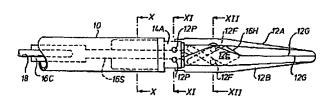
【図1】

[図5]



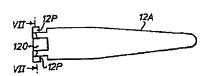




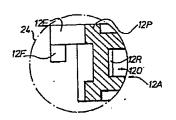




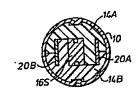
【図6】



[図7]

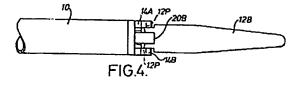


[図10]

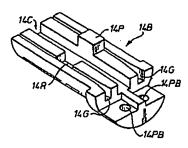




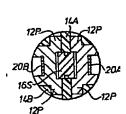
[图8]



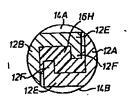
[図9]



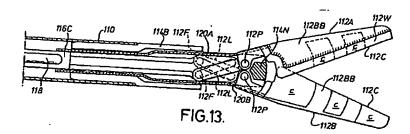




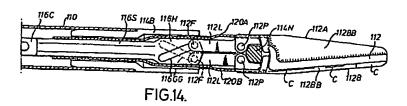
(図12)

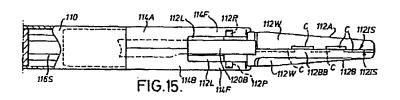


【図13】



【図14】





フロントページの続き

(72)発明者 コリン チャールズ オーウェン ゴーブル ル イギリス、CF5 4HJ、カーディフ、 キャントン、クライブ ロード、ベーカー ズ コート 4番地

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

06343644 A

(43) Date of publication of application: 20.12.1994

(51) Int. CI

A61B 17/28

(21) Application number:

06115917

(22) Date of filing:

03.05.1994

(30) Priority:

04.05.1993 GB 93 9309142

(71) Applicant: GYRUS MEDICAL LTD

(72) Inventor:

GOBLE NIGEL M GOBLE COLIN C O

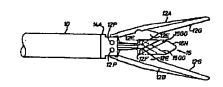
(54) SURGICAL MACHINE FOR LAPAROSCOPY

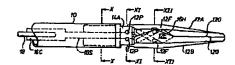
(57) Abstract:

PURPOSE: To supply a machine for laparoscopy which can insulate jaws at a low cost and in a simple manner and which can function with a relatively low power. Plastic can be utilized for the manufacture of the machine for laparoscopy.

CONSTITUTION: The machine for laparoscopy has a shape of forceps or a cutter and at the end part of a hollow insertion tube to be inserted in the body cavity, has a housing, a pair of metallic jaws arranged pivotally, a control bar which can reciprocate inside the insertion tube and an actuator fixed to the control bar. The actuator has a pair of guide grooves sloped opposite to the vertical shaft of the machine each jaw has a lag to match each groove and the lag keeps away from the jaw pivot and reciprocation of the control bar causes the jaws to open and close. The housing and actuator are insulated, and the pivotal jaws are separated from each other and insulated to supply a high frequency electrical voltage to the jaws for a dipolar surgical operation.

COPYRIGHT: (C)1994,JPO





THIS PAGE BLANK WESTO.

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
☐ FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
Потиев.

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO.